

敏捷灵活的4轴码垛机器人

4-axis palletizing robot is flexible and agile

LP130/180/210-01



高速码垛

- 搬运130kg物品时, 1,500袋/h
搬运60kg物品时, 1,800袋/h (均是LP130的情况下)
- 在可搬运130kg/180kg/210kg物品的3种机型中, 可进行灵活的系统设置。

各式各样的装载

- 可自由配置各种形状和大小的装载物。
- 可通过多种多样的抓手(选装件), 实现从小件到大件各类搬运作业。

节省空间

- 拥有大范围的工作半径的同时有效的控制了干涉空间, 实现紧凑且灵活的机体设计。

简单操作

- 初学者也可简单掌握的示教操作。
可进行对话型示教。自动生成程序。

High-speed palletizing

- 1,500 packages per hour for 130kg loads (LP130)
1,800 packages per hour for 60kg loads (LP130)
- Flexible system setup is available with 130kg or 180kg or 210kg capacity models.

Handle a variety of loads

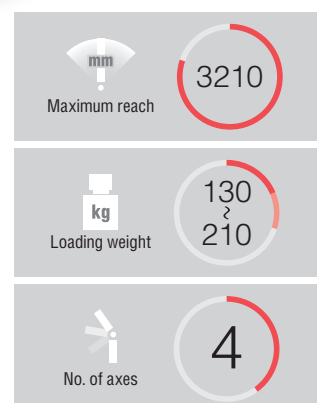
- Easily lift different shapes and sizes.
- Optional palletizing hands available to carry loads that are small or large.

Compact Layout

- Compact design reduces interference within a large operating range so work area layouts can be flexible and compact.

Easy Operation

- Teaching operations are easy for novices to understand.
Interactive instructions are possible. Automatic program generator.

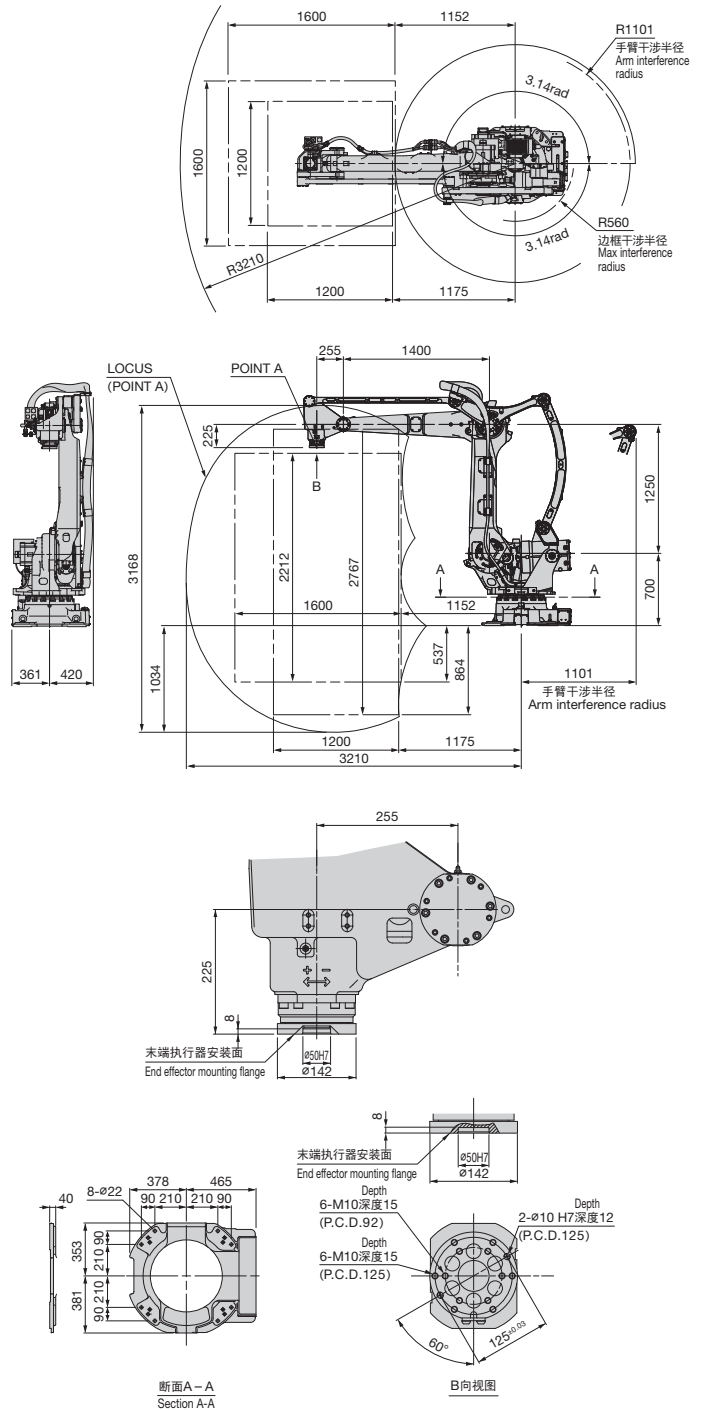


LP130/180/210-01

本体规格 Robot specifications

项目 Item	规格 Specifications			
机器人型号 Robot model	LP130-01	LP180-01	LP210-01	
结构 Construction	关节形 Articulated construction			
关节数 Number of axes	4			
驱动方式 Drive system	AC伺服方式 AC servo system			
最大动作范围 Max. operating area	J1	±3.14 rad		
	J2	+0.71 ~ -1.65 rad		
	J3	+0.30 ~ -2.04 rad		
	J4	±6.28 rad		
最大速度 Max. speed	J1	2.27 rad/s	2.01 rad/s	1.83 rad/s
	J2	2.01 rad/s	1.75 rad/s	1.75 rad/s
	J3	2.01 rad/s	1.83 rad/s	1.75 rad/s
	J4	6.98 rad/s	6.28 rad/s	5.24 rad/s
最大可搬质量 Max. Payload	手腕部 Wrist	130 kg	180 kg	210 kg
	第1手臂部负荷*1 Forearm*1	25 kg		
手腕容许最大惯性力矩 Max. allowable moment of inertia of wrist	J4	50 kgm ²	69 kgm ²	100 kgm ²
位置反复精度*2 Position repeat accuracy*2		±0.3 mm	±0.4 mm	
空气软管 Air piping	-101.3 ~ 690 kPa			
使用空气压力 Operating pressure	2-φ12×8 (至手腕部) (up to wrist)			
应用程序用信号线 Signal line for applications	20芯 (至手腕部) 20 circuits (up to wrist) 6芯 (至第1手臂部) 6 circuits (up to forearm)			
设置方法 Installation method	地面安装 Floor mounted			
设置条件 Installation conditions	周围温度: 0 ~ 45 °C Ambient temperature			
	周围湿度: 20 ~ 85% RH (无结露) Ambient humidity (without condensation)			
	安装面的容许振动: 0.5 G 以下 Vibration			
本体质量 Robot mass	1150 kg			

外形尺寸及动作范围 Exterior dimensions and operating envelope



1 [rad] = 180/π[°], 1 [N·m] = 1/9.8 [kgf·m]

※1 根据安装位置、手腕负荷质量而变化。

※2 以 JIS B 8432 为依据。

※1 Varies according to wrist load conditions and installation position.

※2 JIS B 8432 compliant.

●本册中的数据均来源于不二越内部实验，于特定测试环境下所得(请见各项具体说明)

●本产品的额定功率、规格、外部尺寸等如需改良而变更，恕不另行通告。

●如果本产品的最后使用者与军事相关，或用于兵器等的制造，可能成为“外汇及国际贸易管理法”规定的出口限制的对象。出口时，请进行充分的审查和办理所需的出口手续。

那智不二越(上海)贸易有限公司

上海市普陀区丹巴路98弄7号 龙裕财富中心11层 邮编200062

电话: 021-6915-2200 传真: 021-6915-5427

NACHI-FUJIKOSHI CORP.

Tokyo Head Office

Shiodome Sumitomo Bldg. 17F 1-9-2 Higashi-shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021, JAPAN

Tel: +81-(0)3-5568-5245 Fax: +81-(0)3-5568-5236

Toyama Head Office

1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, JAPAN

Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

CATALOG NO.

R7414C-2

2013.06.V-ABE-ABE.S